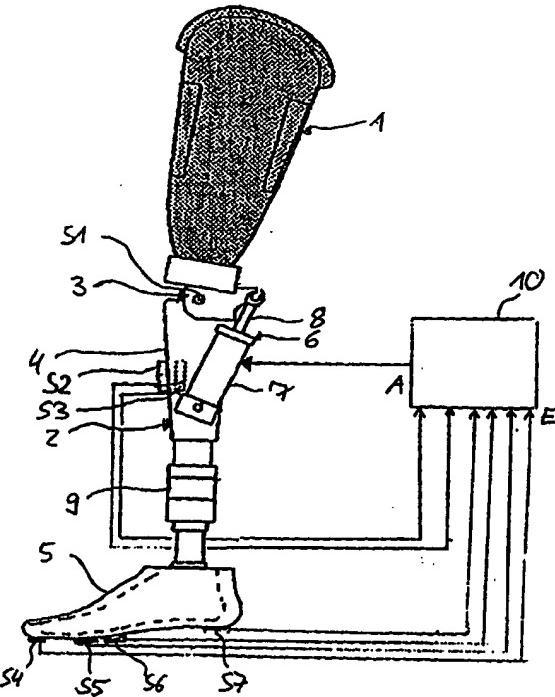


PCT

WELTOORGANISATION FÜR GEISTIGES EIGENTUM
Internationales Büro



INTERNATIONALE ANMELDUNG VERÖFFENTLICHT NACH DEM VERTRAG ÜBER DIE
INTERNATIONALE ZUSAMMENARBEIT AUF DEM GEBIET DES PATENTWESENS (PCT)

(51) Internationale Patentklassifikation 6 : A61F 2/68		A1	(11) Internationale Veröffentlichungsnummer: WO 99/29272
			(43) Internationales Veröffentlichungsdatum: 17. Juni 1999 (17.06.99)
(21) Internationales Aktenzeichen: PCT/EP98/08039		(81) Bestimmungsstaaten: JP, KR, US, europäisches Patent (AT, BE, CH, CY, DE, DK, ES, FI, FR, GB, GR, IE, IT, LU, MC, NL, PT, SE).	
(22) Internationales Anmeldedatum: 10. Dezember 1998 (10.12.98)		Veröffentlicht <i>Mit internationalem Recherchenbericht. Vor Ablauf der für Änderungen der Ansprüche zugelassenen Frist; Veröffentlichung wird wiederholt falls Änderungen eintreffen.</i>	
(30) Prioritätsdaten: 197 54 690.0 10. Dezember 1997 (10.12.97) DE			
(71) Anmelder (<i>für alle Bestimmungsstaaten ausser US</i>): BIEDERMANN MOTECH GMBH [DE/DE]; Berta-Suttner-Strasse 23, D-78054 VS-Schwenningen (DE).			
(72) Erfinder; und			
(75) Erfinder/Anmelder (<i>nur für US</i>): BIEDERMANN, Lutz [DE/DE]; Am Schäfersteig 8, D-78048 VS-Villingen (DE).			
(74) Anwälte: PRÜFER, Lutz, H. usw.; Harthauser Strasse 25d, D-81545 München (DE).			
(54) Title: LEG PROSTHESIS WITH AN ARTIFICIAL KNEE JOINT PROVIDED WITH AN ADJUSTMENT DEVICE			
(54) Bezeichnung: BEINPROTHESE MIT EINEM KÜNSTLICHEN KNIEGELENK MIT EINER REGELEINRICHTUNG			
(57) Abstract			
<p>The invention relates to a leg prosthesis with an artificial knee joint provided with an oscillation phase control device and a recoil brake. The inventive prosthesis has a damping element that acts upon the knee joint, and sensors for measuring force, knee angle and acceleration, in addition to a control unit which is used to control the damping of said damping element according to the values measured. The damping element modifies its damping properties on the basis of a change in the viscosity of the magneto-rheological liquid according to control signals generated by the control unit.</p>			
(57) Zusammenfassung			
<p>Es wird eine Beinprothese mit einem künstlichen Kniegelenk mit Schwungphasensteuerung und Rückfallbremse bereitgestellt, die ein auf das Kniegelenk wirkendes Dämpfungselement und Sensoren zur Messung von Kraft-, Kniewinkel- und Beschleunigung und eine Steuereinheit zum Steuern der Dämpfung des Dämpfungselementes in Abhängigkeit von den gemessenen Werten aufweist. Das Dämpfungselement ändert seine Dämpfungseigenschaft auf der Grundlage einer Viskositätsänderung in der magneto-rheologischen Flüssigkeit in Abhängigkeit von durch die Steuereinheit erzeugten Steuersignalen.</p>			
 <p>The diagram illustrates a leg prosthesis with a knee joint. The upper part shows a prosthetic limb with a knee joint labeled 1. Below the knee joint, there is a complex mechanical assembly. A sensor 3 is attached to the knee joint, connected via a cable 2 to a control unit 10. The control unit 10 is connected to a damping element 9, which is part of the knee joint assembly. The assembly includes various components labeled 4, 5, 6, 7, 8, 9, and 10. The lower part of the diagram shows the prosthetic foot and heel area.</p>			

LEDIGLICH ZUR INFORMATION

Codes zur Identifizierung von PCT-Vertragsstaaten auf den Kopfbögen der Schriften, die internationale Anmeldungen gemäss dem PCT veröffentlichen.

AL	Albanien	ES	Spanien	LS	Lesotho	SI	Slowenien
AM	Armenien	FI	Finnland	LT	Litauen	SK	Slowakei
AT	Österreich	FR	Frankreich	LU	Luxemburg	SN	Senegal
AU	Australien	GA	Gabun	LV	Lettland	SZ	Swasiland
AZ	Aserbaidschan	GB	Vereinigtes Königreich	MC	Monaco	TD	Tschad
BA	Bosnien-Herzegowina	GE	Georgien	MD	Republik Moldau	TG	Togo
BB	Barbados	GH	Ghana	MG	Madagaskar	TJ	Tadschikistan
BE	Belgien	GN	Guinea	MK	Die ehemalige jugoslawische Republik Mazedonien	TM	Turkmenistan
BF	Burkina Faso	GR	Griechenland	ML	Mali	TR	Türkei
BG	Bulgarien	HU	Ungarn	MN	Mongolei	TT	Trinidad und Tobago
BJ	Benin	IE	Irland	MR	Mauretanien	UA	Ukraine
BR	Brasilien	IL	Israel	MW	Malawi	UG	Uganda
BY	Belarus	IS	Island	MX	Mexiko	US	Vereinigte Staaten von Amerika
CA	Kanada	IT	Italien	NE	Niger	UZ	Usbekistan
CF	Zentralafrikanische Republik	JP	Japan	NL	Niederlande	VN	Vietnam
CG	Kongo	KE	Kenia	NO	Norwegen	YU	Jugoslawien
CH	Schweiz	KG	Kirgisistan	NZ	Neuseeland	ZW	Zimbabwe
CI	Côte d'Ivoire	KP	Demokratische Volksrepublik Korea	PL	Polen		
CM	Kamerun			PT	Portugal		
CN	China	KR	Republik Korea	RO	Rumänien		
CU	Kuba	KZ	Kasachstan	RU	Russische Föderation		
CZ	Tschechische Republik	LC	St. Lucia	SD	Sudan		
DE	Deutschland	LI	Liechtenstein	SE	Schweden		
DK	Dänemark	LK	Sri Lanka	SG	Singapur		
EE	Estland	LR	Liberia				

**Beinprothese mit einem künstlichen Kniegelenk
mit einer Regeleinrichtung**

Die Erfindung betrifft eine Beinprothese mit einem künstlichen Kniegelenk nach dem Oberbegriff des Anspruches 1.

Beim Laufen mit einer Prothese wird der Prothesenoberschenkel durch den Beinstumpf während des Ganges nach vorn bewegt. Bei nicht angepaßter Dämpfung kann der Unterschenkel sich durch seine Massenträgheit sehr weit anwinkeln. Der Prothesenträger muß dann warten, bis sich die Prothese wieder nach vorn bewegt, bevor er deren Fuß aufsetzen kann. Damit ergibt sich ein unharmonisches Gangbild, ein ungünstiges Zeitverhalten und somit eine schlechte Trageigenschaft.

Es sind Beinprothesen mit einem künstlichen Kniegelenk bekannt, bei denen ein Dämpfungselement in Form eines Pneumatik- oder Hydraulikzylinders zur Schwungphasensteuerung und als sogenannte Rückfallbremse vorgesehen ist. Die Anpassung der Beinprothese an den Träger erfolgt dabei mittels eines stationären Ganganalysesystems. Dabei muß der Träger der Prothese einen Testlauf mit der Prothese, beispielsweise auf einem Laufband, ausführen, worauf dann ein Orthopädietechniker eine subjektive Bewertung des Gangbildes vornimmt.

Zusammen mit den subjektiven Empfindungen des Prothesenträgers wird dann eine Anpassung und Einstellung der verschiedenen Bestandteile der Prothese vorgenommen. Das Ergebnis der Einstellung ist oft ungenau, weil die Einstellung mittels subjektiver Kriterien erfolgt. Zudem werden nächträgliche Veränderungen wie die des Gewichtes, der Temperaturen bzw. der Bodenbeschaffenheit nicht berücksichtigt.

Ferner haben die bekannten Dämpfungselemente für künstliche Kniegelenke den Nachteil, daß sie nicht schnell genug auf eine abrupte Änderung der Gangdynamik reagieren können.

Aufgabe der Erfindung ist es, eine Beinprothese mit einem künstlichen Kniegelenk, welches eine Schwungphasensteuerung und Rückfallbremse aufweist, bereitzustellen, die einen jederzeit optimalen und an den Träger angepaßten Betrieb sowie eine schnelle Reaktion auf abrupte Änderungen der Gangdynamik gewährleistet.

Die Aufgabe wird gelöst durch eine Steuerung gemäß Patentanspruch 1 und eine Regelung gemäß Patentanspruch 9. Weiterbildungen der Erfindung sind in den Unteransprüchen angegeben.

Weitere Merkmale und Zweckmäßigkeiten der Erfindung ergeben sich aus der Beschreibung eines Ausführungsbeispiels anhand der Figur.

Die Figur zeigt eine schematische Darstellung einer Beinprothese mit einem künstlichen Kniegelenk mit einer Schwungphasensteuerung und Rückfallbremse und eine dazugehörige Steuerung bzw. Regelung.

Die Prothese umfaßt in bekannter Weise ein Oberschenkelteil 1 und ein Unterschenkelteil 2 und ein die beiden verbindendes Kniegelenk 3. Das Unterschenkelteil 2 weist ein Schienbein teil 4 mit einem Unterschenkelrohr 9 und ein mit diesem verbundenes Fußteil 5 auf. Das Fußteil 5 weist eine in der Figur nicht dargestellte Blattfeder zum Ermöglichen eines federnden Auftrittes auf. Das Oberschenkelteil 1 ist zum Verbinden mit dem Beinstumpf ausgebildet.

Das Kniegelenk 3 weist ein Dämpfungselement in Form einer hydraulischen Kolben-Zylindereinrichtung 6 auf. Der Kolben 7 der Kolben-Zylindereinrichtung 6 ist mit dem Schienbein teil 4

verbunden und die Kolbenstange 8 der Kolben-Zylindereinrichtung 6 ist mit dem Kniegelenk 3 verbunden. Der Zylinder der Kolben-Zylindereinrichtung ist mit einer magneto-rheologische Flüssigkeit (MR Fluid) gefüllt, die die Eigenschaft aufweist, daß sich unter Einwirkung eines magnetischen Feldes ihre Viskosität im Bereich von etwa 3 bis 5 Millisekunden ändert. Die magneto-rheologische Flüssigkeit besteht aus einer Suspension von magnetisierbaren Teilchen in der Größenordnung von Mikrometern in Öl. Eine magneto-rheologische Flüssigkeit hat normalerweise eine Konsistenz ähnlich der von Motoröl. Unter Einwirkung eines magnetischen Feldes nimmt die Viskosität schlagartig zu, wobei der Grad an Änderung proportional zur Stärke des angelegten Magnetfeldes ist.

Der Kolben 8 oder der Zylinder 7 der Kolben-Zylindereinrichtung 6 weist ferner einen Elektromagneten auf, der über externe Signale ansteuerbar ist und der das Magnetfeld zum Einwirken auf die magneto-rheologische Flüssigkeit bereitstellt.

Die Beinprothese weist ferner eine Anzahl von Sensoren zur Bewegungs- und Kraftmessung auf. Im Kniegelenk 3 ist ein Kniewinkelsensor zur Erfassung des Kniewinkels vorgesehen. Am Schienbeinteil 4 sind Beschleunigungssensoren vorgesehen. Ein frontal angeordneter Beschleunigungssensor S2 dient zur Messung der Beschleunigung in Fortbewegungsrichtung, ein seitlich angeordneter Beschleunigungssensor S3 dient zur Messung der Beschleunigung senkrecht zur Fortbewegungsrichtung. Als Beschleunigungssensoren können herkömmliche Beschleunigungssensoren, wie sie beispielsweise aus der Kraftfahrzeugtechnik bekannt sind, verwendet werden. Weiterhin sind im Bereich der Fußsohle Kraftsensoren S4 bis S7 vorgesehen. Der Kraftsensor S4 ist im Zehenbereich angeordnet, die Kraftsensoren S5 und S6 sind im Fußballenbereich angeordnet und ein Kraftsensor S7 ist im Fersenbereich angeordnet. Als Sensoren können herkömmliche Kraftsensoren, beispielsweise solche auf der Basis

THIS PAGE BLANK (USPTO)

THIS PAGE BLANK (USPTO)

einer Druckfeder verwendet werden. Alternativ können Kraftsensoren im Unterschenkelrohr 9 verwendet werden.

Die Signalausgänge der Sensoren S1 bis S7 sind mit einem oder mehreren Eingängen E einer Steuer- bzw. Regeleinheit 10 verbunden. Die Steuereinheit weist eine CPU und einen Datenspeicher auf. In dem Datenspeicher ist ein Programm mit einem Algorithmus zur Verarbeitung der eingehenden Signale von den Sensoren und zum Erzeugen eines oder mehrerer Ausgangssignale vorgesehen. Ein Signalausgang A der Steuereinheit 10 ist mit der Kolben-Zylindereinrichtung 6 und speziell mit dem in dem Kolben vorgesehenen Elektromagneten verbunden.

Im Betrieb arbeitet die Steuerung der Beinprothese wie folgt. Die Meßdaten der Sensoren S1 bis S7 werden an die Steuereinheit 10 geleitet. In Abhängigkeit von den Meßdaten werden durch die Steuereinheit 10 Steuersignale für die Kolben-Zylindereinrichtung erzeugt und an diese geleitet. In Abhängigkeit von den Steuersignalen wird von dem Elektromagneten ein definierten Magnetfeld erzeugt, welches eine bestimmte Viskositätsänderung der magneto-rheologischen Flüssigkeit in dem Zylinder 7 hervorruft. Durch die Änderung der Viskosität kann die Eintauchtiefe des Kolbens 8 in den Zylinder 7 und damit die Dämpfung entsprechend gesteuert werden. Die Änderung der Dämpfung erfolgt dabei innerhalb einer Zeitspanne von etwa 3 bis 5 Millisekunden. Dies ist insbesondere vorteilhaft beim Einsatz der Dämpfung als Rückfallbremse. Wenn der Träger der Beinprothese stolpert, so kann durch die sich unmittelbar aufbauende Dämpfung ein Einklappen des Unterschenkelteils frühzeitig verhindert werden.

Die Steuereinheit, die Sensoren und das Dämpfungselement sind in einem Regelkreis miteinander verbunden, d.h. es erfolgt eine Einstellung der Dämpfung während des Gehens. Dies hat gegenüber einer herkömmlichen Prothesensteuerung den Vorteil, daß die Einstellung der Prothesenfunktionen unmittelbar in

Abhängigkeit von dem natürlichen Gangverhalten des Prothesenträgers erfolgt.

Abgewandelte Ausführungsformen sind denkbar. Es können weniger oder mehr als die oben beschriebenen Sensoren vorgesehen sein.

Anstelle einer Kolben-Zylindereinrichtung mit einem in dem Zylinder axial verschiebbaren Kolben kann auch eine Kolben-Zylindereinrichtung mit einem Drehkolben verwendet werden, der beispielsweise mit Schaufeln versehen ist, die in Abhängigkeit von der Viskosität der magneto-rheologischen Flüssigkeit einen bestimmten Widerstand im Zylinder erfahren. Die Kolbenstange ist dabei mit einer Drehwelle des Kniegelenks verbunden.

PATENTANSPRÜCHE

1. Beinprothese mit einem künstlichen Kniegelenk mit Schwungphasensteuerung und Rückfallbremse, gekennzeichnet durch ein an dem Kniegelenk (3) vorgesehenes Steuerelement (6), das auf der Grundlage einer Viskositätsänderung einer magneto-rheologischen Flüssigkeit in Abhängigkeit von Steuersignalen das Kniegelenk (3) steuert.
2. Beinprothese nach Anspruch 1, gekennzeichnet durch einen an dem Bein vorgesehenen Sensor (S1 ... S7) zur Kraft- oder Kniewinkel- oder Beschleunigungsmessung, dessen Signalausgang mit einer Steuereinheit (10) verbunden ist, die in Abhängigkeit von den gemessenen Größen die Steuersignale für das Steuerelement erzeugt.
3. Beinprothese nach einem der Ansprüche 1 und 2, dadurch gekennzeichnet, daß das Steuerelement (6) einen Elektromagneten aufweist, dessen Magnetfeld von den Steuersignalen abhängt.
4. Beinprothese nach Anspruch 1 bis 3, dadurch gekennzeichnet, daß das Steuerelement (6) als ein Dämpfungselement ausgebildet ist.
5. Beinprothese nach einem der Anspruch 4, dadurch gekennzeichnet, daß das Dämpfungselement als Kolben-Zylindereinrichtung oder Drehzylindereinrichtung ausgebildet ist, wobei die magneto-rheologische Flüssigkeit in dem Kolben (7) vorgesehen ist.
6. Beinprothese nach einem der Ansprüche 2 bis 5, gekennzeichnet durch

einen im Kniegelenk (3) vorgesehenen Sensor (S1) zur Messung des Kniewinkels und/oder einen im Bereich des Schienbeines (S2, S3) vorgesehenen Sensor zur Messung der seitlichen bzw. frontalen Beschleunigung und/oder einen im Bereich der Fußsohle (S4, S5, S6, S7) vorgesehenen Sensor zur Messung der Kraft.

7. Beinprothese nach einem der Ansprüche 2 bis 6, dadurch gekennzeichnet, daß das Kniegelenk (3), die Steuereinheit (10) und das Steuerelement (6) eine Regeleinheit zur automatischen Regelung der Kniegelenksfunktionen während des Gehens in Abhängigkeit von den aktuellen Meßwerten für die Kraft und/oder die Beschleunigung und/oder den Kniewinkel bilden.

8. Beinprothese nach einem der Ansprüche 2 bis 7, dadurch gekennzeichnet, daß die Steuereinheit (10) am Bein angebracht ist und mit dem Steuerelement (6) fest verbunden ist.

9. Beinprothese mit einem künstlichen Kniegelenk mit Schwungphasensteuerung und Rückfallbremse mit einem an dem Kniegelenk vorgesehenen Steuerelement (6) zum Steuern der Funktionen des Kniegelenkes, wenigstens einem an dem Bein vorgesehenen Sensor (S1-S7) zur Kraft- oder Kniewinkel- oder Beschleunigungsmessung, dessen Signalausgang (A) mit einer Steuereinheit (10) verbunden ist, die in Abhängigkeit von den gemessenen Größen die Steuersignale für das Steuerelement (6) erzeugt, derart, daß während des Betriebes der Prothese automatisch eine Regelung der Kniegelenksfunktionen in Abhängigkeit von den von dem Sensor gemeldeten Werten erfolgt.

1/1

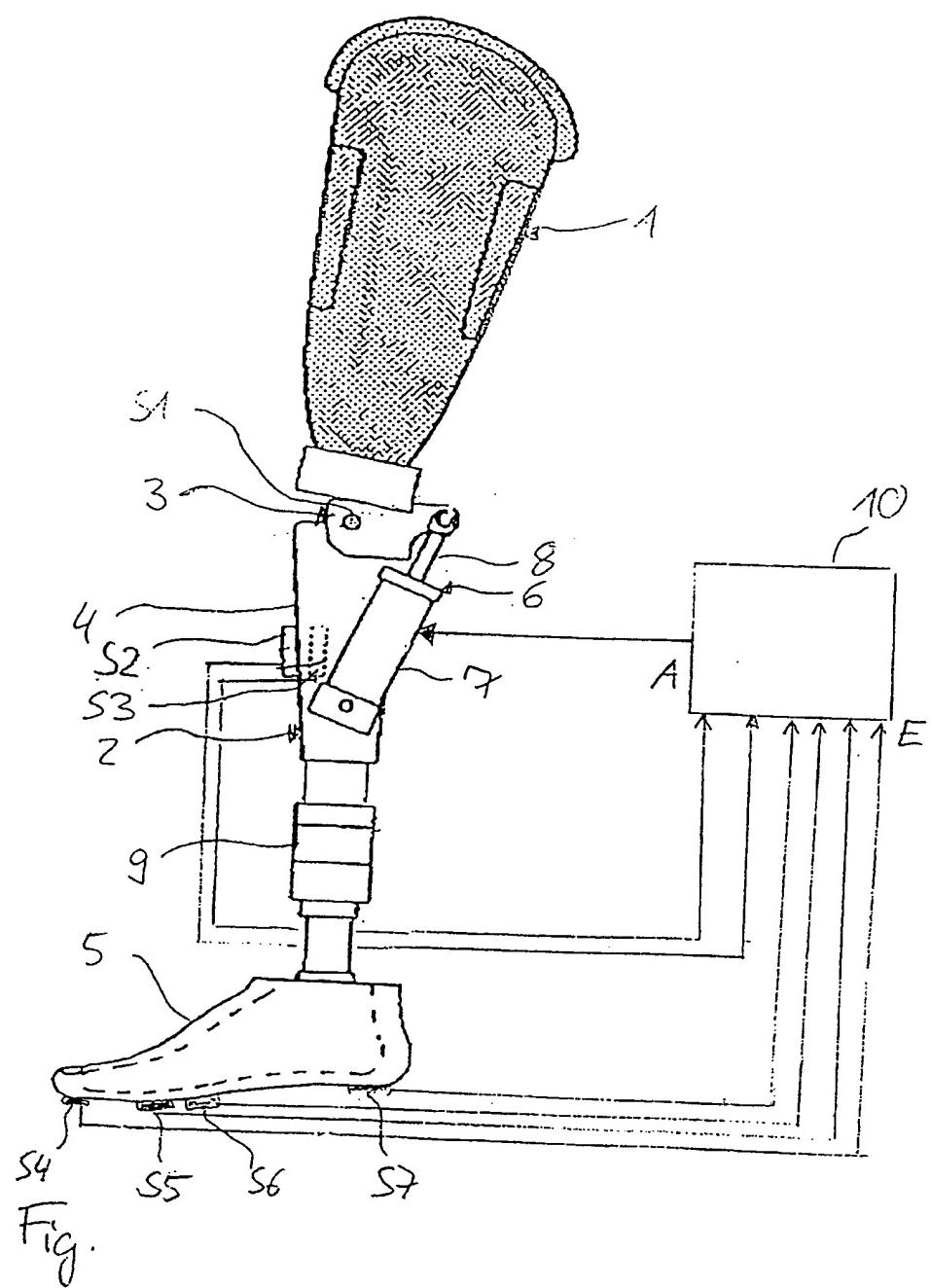


Fig.

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International Application No PCT/EP 98/08039

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER IPC 6 A61F2/68

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)

IPC 6 A61F

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practical, search terms used)
--

C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT
--

Category *	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	EP 0 628 296 A (BLATCHFORD & SONS LTD) 14 December 1994 see column 5, line 48 - column 6, line 17 see column 6, line 44 - line 58 see claims 1,5 ---	1,9
A	FR 2 623 086 A (ADCRO SECTION CERAVAL) 19 May 1989 see page 2, line 4 - page 3, line 10 see claims 1-3,5,6 ---	1,9
A	WO 96 41599 A (BOCK ORTHOPAED IND ;PERRE GEORGES V D (BE); PEERAER LOUIS (BE); VA) 27 December 1996 see page 11, line 9 - page 12, line 34 see claim 1 ---	1,9
	-/-	

Further documents are listed in the continuation of box C.

Patent family members are listed in annex.

* Special categories of cited documents :

- "A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance
- "E" earlier document but published on or after the international filing date
- "L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)
- "O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means
- "P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed

"T" later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention

"X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone

"Y" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art.

"&" document member of the same patent family

Date of the actual completion of the international search 12 May 1999	Date of mailing of the international search report 25/05/1999
Name and mailing address of the ISA European Patent Office, P.B. 5818 Patentlaan 2 NL - 2280 HV Rijswijk Tel. (+31-70) 340-2040, Tx. 31 651 epo nl. Fax: (+31-70) 340-3016	Authorized officer Mary, C

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International Application No

PCT/EP 98/08039

C.(Continuation) DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT		
Category	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	US 5 571 205 A (JAMES KELVIN B) 5 November 1996 see figures 1,4 see column 10, line 14 - column 11, line 50 see column 12, line 1 - line 61 -----	1,9
A	US 5 443 524 A (SAWAMURA SEISHI ET AL) 22 August 1995 see figures 1,2 see column 3, line 24 - column 4, line 54 -----	1,9

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

Information on patent family members

International Application No

PCT/EP 98/08039

Patent document cited in search report	Publication date	Patent family member(s)		Publication date
EP 0628296 A	14-12-1994	DE 69415397 D DE 69415397 T GB 2280609 A,B US 5893891 A		04-02-1999 12-05-1999 08-02-1995 13-04-1999
FR 2623086 A	19-05-1989	NONE		
WO 9641599 A	27-12-1996	DE 19521464 A		20-03-1997
US 5571205 A	05-11-1996	CA 2057108 A,C US 5383939 A AT 135901 T CN 1074109 A DE 69209476 D DE 69209476 T EP 0549855 A ES 2086034 T GR 3019678 T JP 5212070 A DK 549855 T RU 2089138 C		06-06-1993 24-01-1995 15-04-1996 14-07-1993 02-05-1996 02-01-1997 07-07-1993 16-06-1996 31-07-1996 24-08-1993 22-04-1996 10-09-1997
US 5443524 A	22-08-1995	JP 5337146 A DE 4318901 A GB 2268070 A		21-12-1993 27-01-1994 05-01-1994

INTERNATIONALER RECHERCHENBERICHT

Internationales Aktenzeichen

PCT/EP 98/08039

A. KLASIFIZIERUNG DES ANMELDUNGSGEGENSTANDES

IPK 6 A61F2/68

Nach der Internationalen Patentklassifikation (IPK) oder nach der nationalen Klassifikation und der IPK

B. RECHERCHIERTE GEBIETE

Recherchierte Mindestprüfstoff (Klassifikationssystem und Klassifikationssymbole)

IPK 6 A61F

Recherchierte aber nicht zum Mindestprüfstoff gehörende Veröffentlichungen, soweit diese unter die recherchierten Gebiete fallen

Während der internationalen Recherche konsultierte elektronische Datenbank (Name der Datenbank und evtl. verwendete Suchbegriffe)

C. ALS WESENTLICH ANGESEHENE UNTERLAGEN

Kategorie*	Bezeichnung der Veröffentlichung, soweit erforderlich unter Angabe der in Betracht kommenden Teile	Betr. Anspruch Nr.
A	EP 0 628 296 A (BLATCHFORD & SONS LTD) 14. Dezember 1994 siehe Spalte 5, Zeile 48 - Spalte 6, Zeile 17 siehe Spalte 6, Zeile 44 - Zeile 58 siehe Ansprüche 1,5 ----	1,9
A	FR 2 623 086 A (ADRC SECTION CERAVAL) 19. Mai 1989 siehe Seite 2, Zeile 4 - Seite 3, Zeile 10 siehe Ansprüche 1-3,5,6 ----	1,9
A	WO 96 41599 A (BOCK ORTHOPAED IND ; PERRE GEORGES V D (BE); PEERAER LOUIS (BE); VA) 27. Dezember 1996 siehe Seite 11, Zeile 9 - Seite 12, Zeile 34 siehe Anspruch 1 ----	1,9
	-/-	

Weitere Veröffentlichungen sind der Fortsetzung von Feld C zu entnehmen

Siehe Anhang Patentfamilie

* Besondere Kategorien von angegebenen Veröffentlichungen :

"A" Veröffentlichung, die den allgemeinen Stand der Technik definiert, aber nicht als besonders bedeutsam anzusehen ist

"E" älteres Dokument, das jedoch erst am oder nach dem internationalen Anmeldedatum veröffentlicht worden ist

"L" Veröffentlichung, die geeignet ist, einen Prioritätsanspruch zweifelhaft erscheinen zu lassen, oder durch die das Veröffentlichungsdatum einer anderen im Recherchebericht genannten Veröffentlichung belegt werden soll oder die aus einem anderen besonderen Grund angegeben ist (wie ausgeführt)

"O" Veröffentlichung, die sich auf eine mündliche Offenbarung,

eine Benutzung, eine Ausstellung oder andere Maßnahmen bezieht

"P" Veröffentlichung, die vor dem internationalen Anmeldedatum, aber nach dem beanspruchten Prioritätsdatum veröffentlicht worden ist

"T" Spätere Veröffentlichung, die nach dem internationalen Anmeldedatum oder dem Prioritätsdatum veröffentlicht worden ist und mit der Anmeldung nicht kollidiert, sondern nur zum Verständnis des der Erfindung zugrundeliegenden Prinzips oder der ihr zugrundeliegenden Theorie angegeben ist

"X" Veröffentlichung von besonderer Bedeutung; die beanspruchte Erfindung kann allein aufgrund dieser Veröffentlichung nicht als neu oder auf erfinderischer Tätigkeit beruhend betrachtet werden

"Y" Veröffentlichung von besonderer Bedeutung; die beanspruchte Erfindung kann nicht als auf erfinderischer Tätigkeit beruhend betrachtet werden, wenn die Veröffentlichung mit einer oder mehreren anderen Veröffentlichungen dieser Kategorie in Verbindung gebracht wird und diese Verbindung für einen Fachmann naheliegend ist

"&" Veröffentlichung, die Mitglied derselben Patentfamilie ist

Datum des Abschlusses der internationalen Recherche

Absendedatum des internationalen Rechercheberichts

12. Mai 1999

25/05/1999

Name und Postanschrift der Internationalen Recherchenbehörde

Europäisches Patentamt, P.B. 5818 Patentlaan 2
NL - 2280 HV Rijswijk
Tel. (+31-70) 340-2040, Tx. 31 651 epo nl,
Fax: (+31-70) 340-3016

Bevollmächtigter Bediensteter

Mary, C

INTERNATIONALER RECHERCHENBERICHT

Internationales Aktenzeichen

PCT/EP 98/08039

C.(Fortsetzung) ALS WESENTLICH ANGESEHENE UNTERLAGEN

Kategorie ²	Bezeichnung der Veröffentlichung, soweit erforderlich unter Angabe der in Betracht kommenden Teile	Betr. Anspruch Nr.
A	US 5 571 205 A (JAMES KELVIN B) 5. November 1996 siehe Abbildungen 1,4 siehe Spalte 10, Zeile 14 - Spalte 11, Zeile 50 siehe Spalte 12, Zeile 1 - Zeile 61 ---	1,9
A	US 5 443 524 A (SAWAMURA SEISHI ET AL) 22. August 1995 siehe Abbildungen 1,2 siehe Spalte 3, Zeile 24 - Spalte 4, Zeile 54 -----	1,9

INTERNATIONALER RECHERCHENBERICHT

Angaben zu Veröffentlichungen, die zur selben Patentfamilie gehören

Internationales Aktenzeichen

PCT/EP 98/08039

Im Recherchenbericht angeführtes Patentdokument	Datum der Veröffentlichung	Mitglied(er) der Patentfamilie		Datum der Veröffentlichung
EP 0628296 A	14-12-1994	DE	69415397 D	04-02-1999
		DE	69415397 T	12-05-1999
		GB	2280609 A, B	08-02-1995
		US	5893891 A	13-04-1999
FR 2623086 A	19-05-1989	KEINE		
WO 9641599 A	27-12-1996	DE	19521464 A	20-03-1997
US 5571205 A	05-11-1996	CA	2057108 A, C	06-06-1993
		US	5383939 A	24-01-1995
		AT	135901 T	15-04-1996
		CN	1074109 A	14-07-1993
		DE	69209476 D	02-05-1996
		DE	69209476 T	02-01-1997
		EP	0549855 A	07-07-1993
		ES	2086034 T	16-06-1996
		GR	3019678 T	31-07-1996
		JP	5212070 A	24-08-1993
		DK	549855 T	22-04-1996
		RU	2089138 C	10-09-1997
US 5443524 A	22-08-1995	JP	5337146 A	21-12-1993
		DE	4318901 A	27-01-1994
		GB	2268070 A	05-01-1994